

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号
特開2012-81554
(P2012-81554A)

(43) 公開日 平成24年4月26日(2012.4.26)

(51) Int.Cl.
B25J 19/02 (2006.01)

F I
B25J 19/02

テーマコード (参考)
3C007
3C707

審査請求 未請求 請求項の数 12 O L (全 24 頁)

(21) 出願番号	特願2010-229761 (P2010-229761)	(71) 出願人	504157024 国立大学法人東北大学 宮城県仙台市青葉区片平二丁目1番1号
(22) 出願日	平成22年10月12日(2010.10.12)	(71) 出願人	000003609 株式会社豊田中央研究所 愛知県長久手市横道41番地の1
		(71) 出願人	000003207 トヨタ自動車株式会社 愛知県豊田市トヨタ町1番地
		(74) 代理人	100103894 弁理士 冢入 健
		(72) 発明者	室山 真徳 宮城県仙台市青葉区片平二丁目1番1号 国立大学法人東北大学内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 触覚センサシステム

(57)【要約】

【課題】触覚センサの配置密度が部位毎に異なるロボットに、触覚センサからの出力信号を情報統合装置へ中継する中継装置を配置するに際し、中継装置の好適な配置態様を提供する。

【解決手段】ヒューマノイドロボット1の触覚センサシステム100は、ヒューマノイドロボット1のロボット本体2の表面に配置された複数のセンサノード200と、複数のセンサノード200から出力された出力信号を中継する中継部401を有するリレーノード120と、リレーノード120の中継部401によって中継された出力信号を受信して処理するホストノード140と、を備える。複数のセンサノード200をヒューマノイドロボット1のロボット本体2の部位に応じて少なくとも2つ以上の区分に区分し、各区分毎に、リレーノード120を配置した。

【選択図】図1

